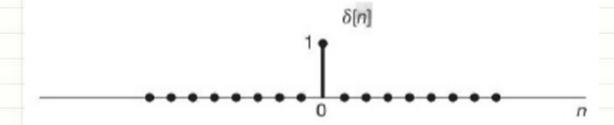


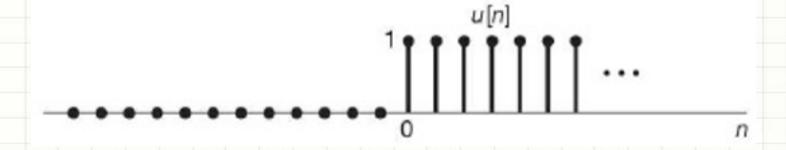
Impulso unitário

$$\delta[n] = \begin{cases} 0, n \neq 0 \\ 1, n = 0 \end{cases}$$



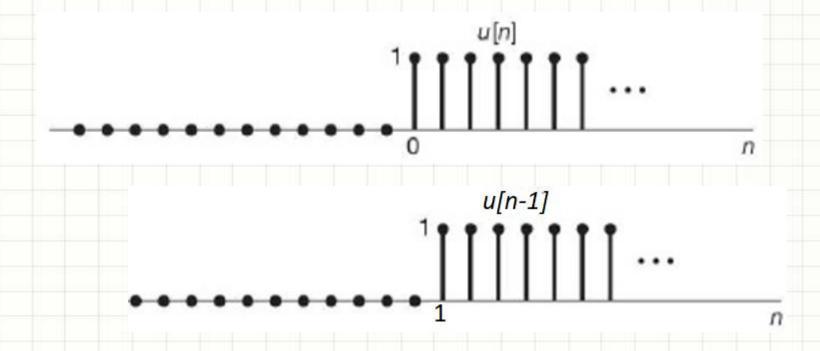
Degrau unitário (soma cumulativa da amostra unitária)

$$u[n] = \begin{cases} 0, n < 0 \\ 1, n \ge 0 \end{cases}$$

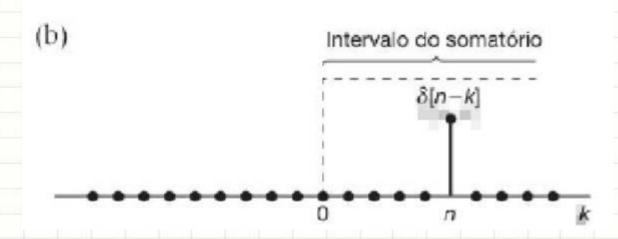


• Relação entre impulso e degrau unitário

$$\delta[n] = u[n] - u[n-1]$$



$$S = u[n] = \sum_{k=0}^{\infty} \delta[n-k]$$

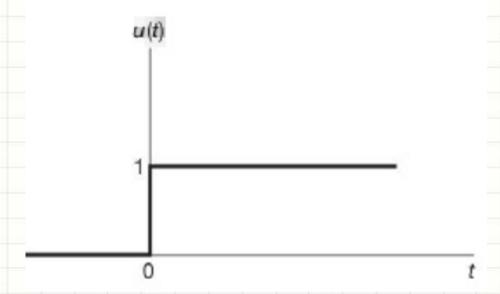


Amostragem:

$$x[n]\delta[n-k] = x[k]\delta[n-k]$$

Degrau unitário

$$u(t) = \begin{cases} 0, t < 0 \\ 1, t > 0 \end{cases}$$



• Relação entre degrau e impulso

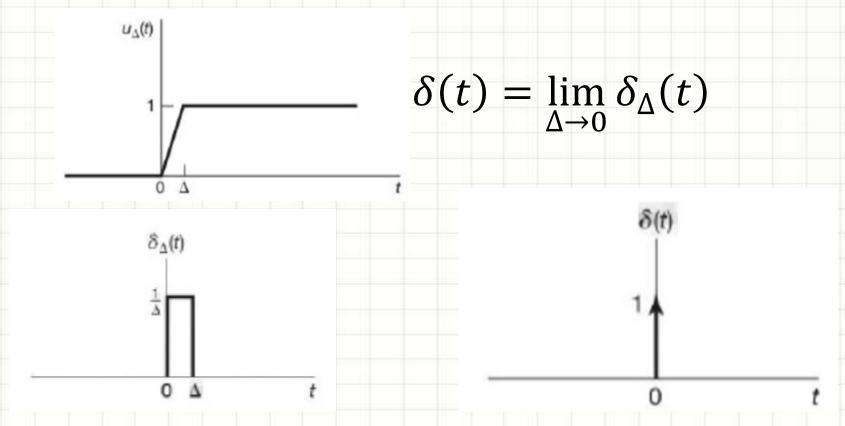
$$u(t) = \int_{t=0}^{\infty} \delta(t-\tau)d\tau$$

$$\delta(t) = \frac{du(t)}{dt}, t = 0$$

Como u(t) é descontínuo em 0, a rigor, não é diferenciável neste ponto.

• Relação entre degrau e impulso

$$\delta_{\Delta}(t) = \frac{du_{\Delta}(t)}{dt}$$

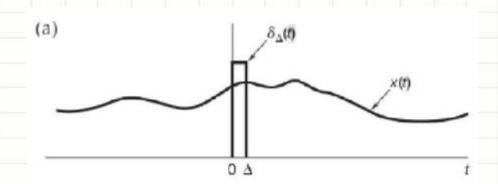


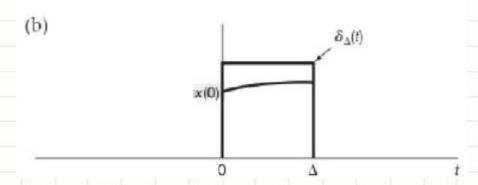
# Amostragem com a função impulso em tempo contínuo

$$x(t) = x(t)\delta_{\Delta}(t)$$

$$x(t)\delta_{\Delta}(t) \approx x(0)\delta_{\Delta}(t)$$

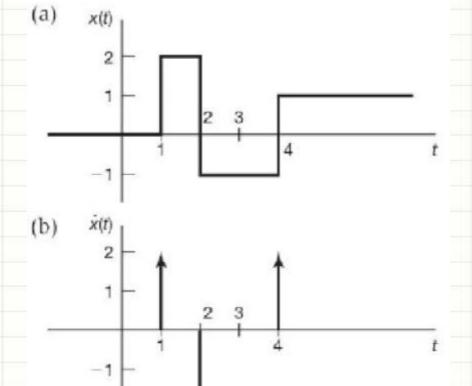
$$\delta(t) = \lim_{\Delta \to 0} \delta_{\Delta}(t)$$





$$x(t)\delta(t-t_0) = x(t_0)\delta(t-t_0)$$

• Com relação ao sinal x(t) e respectiva derivada  $\dot{x}(t)$ , verifique:



$$x(t) = \int_0^t \dot{x}(\tau) d\tau$$

## Funções impulso e degrau unitário

- Relação entre as funções impulso e degrau unitário
  - Tempo discreto:

$$\delta[n] = u[n] - u[n-1]$$

– Tempo contínuo:

$$\delta(t) = \frac{du(t)}{dt}$$

Considere um sinal periódico definido abaixo

$$x(t) = \begin{cases} 1, & 0 < t < 1 \\ -2, & 1 < t < 2 \end{cases}$$

Com período T=2

A derivada desse sinal está relacionada ao trem de impulsos

$$g(t) = \sum_{k=-\infty}^{\infty} \delta(t-2k), T = 2$$

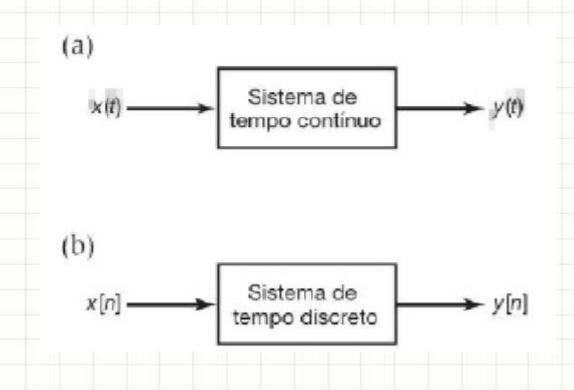
Considerando

$$\frac{dx(t)}{dt} = A_1 g(t - t_1) + A_2 g(t - t_2)$$

Determine  $A_1$ ,  $A_2$ ,  $t_1$  e  $t_2$ 

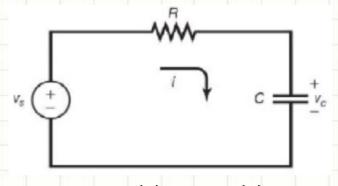


# Sistemas em tempo contínuo e discreto



## Sistemas em tempo contínuo e discreto

#### Contínuo



$$i(t) = \frac{v_S(t) - v_C(t)}{R}$$

$$i(t) = C \frac{dv_C(t)}{dt}$$

$$\frac{dv_C(t)}{dt} + \frac{1}{RC}v_C(t) = \frac{1}{RC}v_S(t)$$

#### **Discreto**

 $t = n\Delta$  ( $\Delta$ , intervalo discreto)

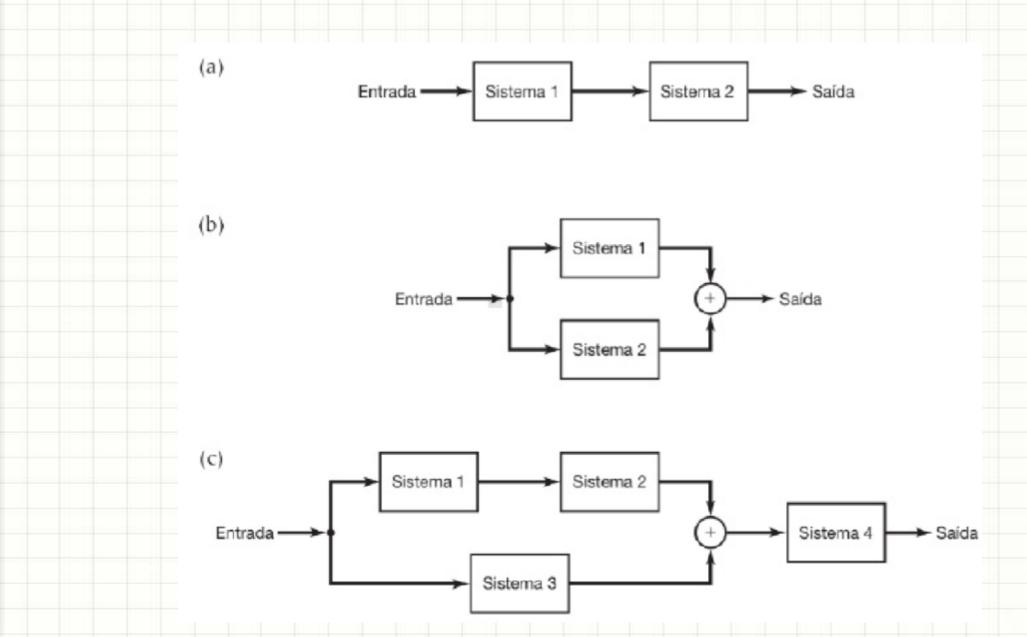
$$\frac{dv(t)}{dt} \to \frac{v(n\Delta) - v((n-1)\Delta)}{\Delta}$$

$$v[n] = v(n\Delta)$$

$$v_C[n] - \frac{RC}{RC + \Delta}v_C[n-1] = \frac{\Delta}{RC + \Delta}v_S[n]$$

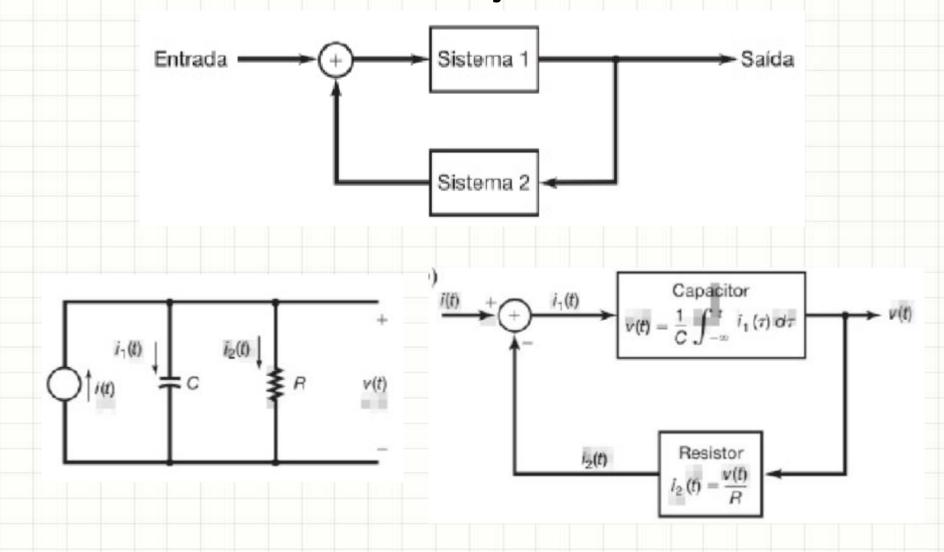
# Desenvolvimento

## Interconexão de sistemas



### Interconexão de sistemas

• Interconexão com realimentação



#### Memória

- Um sistema é classificado como sem memória se a saída em um determinado instante depende apenas de entradas naquele mesmo instante
- Avalie:

a) 
$$y[n] = (2x[n] - x^2[n])^2$$

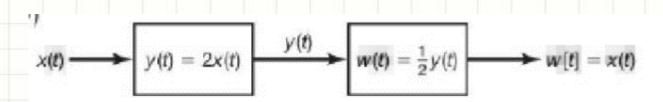
$$b) y(t) = x(t)$$

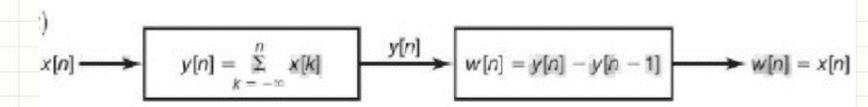
c) 
$$y[n] = \sum_{k=-\infty}^{n} x[k]$$

$$d) y[n] = x[n-1]$$

e) 
$$y(t) = \frac{1}{c} \int_{-\infty}^{t} x(\tau) d\tau$$

- Invertibilidade
  - Um sistema é classificado como invertível se entradas distintas levam a saídas distintas





- Avalie:
- a) y[n] = 0b)  $y(t) = x^2(t)$

- Causalidade
  - Um sistema é causal se a saída, não antecipa qualquer valor futuro da entrada
  - Exemplos de sinais não causais:

$$y[n] = x[n] + x[n+1]$$
$$y(t) = x(t+1)$$

- Sistemas sem memória são causais
- Avalie

a) 
$$y[n] = x[-n]$$

$$b) y(t) = x(t)\cos(t+1)$$

- Estabilidade
  - Um sistema é classificado estável se para uma entrada limitada o mesmo produz uma saída limitada
  - Avalie:

a) 
$$y(t) = tx(t)$$

$$b) y(t) = e^{x(t)}$$

- Invariância no tempo
  - Um sistema é classificado como invariante no tempo se o deslocamento no tempo do sinal de entrada resulta em um deslocamento no tempo idêntico no sinal de saída:

Se 
$$x[n] \rightarrow y[n] \Rightarrow x[n-k] \rightarrow y[n-k]$$

– Avalie:

a) 
$$y(t) = \sin[x(t)]$$

$$b) y[n] = nx[n]$$

c) 
$$y(t) = x(2t)$$



- Linearidade
  - Um sistema é classificado como linear se a entrada composta pela soma ponderada de diversos sinais, resultar em uma saída que é a soma ponderada das respostas do sistema a cada um desses sinais.
    (Propriedade da Superposição)

$$y_1(t)$$
 resposta à  $x_1(t)$  e  $y_2(t)$  resposta a  $x_2(t)$ 

- O sistema é linear se:

$$ax_1(t) + bx_2(t) \rightarrow ay_1(t) + by_2(t)$$

ou

$$ax_1[n] + bx_2[n] \rightarrow ay_1[n] + by_2[n]$$

- Linearidade
  - Avalie:

a) 
$$y(t) = tx(t)$$

$$b) y(t) = x^2(t)$$

c) 
$$y[n] = \Re\{x[n]\}$$

d) 
$$y[n] = 2x[n] + 3$$

